Problème

Les 4 premières questions de I sont en fait des rappels de cours, traités dans de nombreux manuels.

Dans tout le problème, E est un espace vectoriel euclidien de dimension n, dont le produit scalaire est noté (,). Si H est une partie de E, on définit H^{\perp} par :

$$H^{\perp} = \{x \in E, \forall h \in H, (x, h) = 0\}$$

On désigne par GL (E) le groupe, pour la composition des applications, des applications linéaires bijectives de E sur E, et par O(E) le sous-groupe de GL (E) constitué des isométries :

$$O(E) = \{ f \in GL(E), \forall (x, y) \in E \times E, (x, y) = (f(x), f(y)) \}$$

0 (E) est le groupe des déplacements de E :

$$0^+(E) = \{f \in O(E), \text{ det } f = 1\}$$
 (où det $f = \text{déterminant de } f$).

Si H est un sous-espace vectoriel de E, on désigne par σ_H la symétrie orthogonale par rapport à H. σ_H est un élément de O(E).

Si H est de codimension deux (c'est-à-dire de dimension n - 2), on dit que $\sigma_{\textbf{H}}$ est un retournement.

- I. 1. Prouver que $O^+(E)$ est un sous-groupe distingué de O(E) [c'est-à-dire que : \forall g \in O(E), \forall f \in $O^+(E)$, g o f o g⁻¹ \in $O^+(E)$]
 - 2. Prouver que tout retournement appartient à $0^+(E)$. Que peut-on dire de σ_H si H est un hyperplan de E ?
 - 3. Soient H_1 et H_2 deux hyperplans de E tels que $H_1^1 \subset H_2$.

 Prouver que $H_2^1 \subset H_1$, que σ_{H_1} o $\sigma_{H_2} = \sigma_{H_2}$ o σ_{H_1} , et que cette isométrie est un retournement que l'on décrira.
 - 4. Soit f un déplacement de E. Prouver qu'il existe des sous-espaces $E_0 = Ker(f Id), E_1, \dots, E_q$, deux à deux orthogonaux, stables par f, et tels que :

$$\begin{cases} i > 0 \implies \dim E_i = 2 \text{ et } f \mid E_i \text{ est une rotation.} \\ E = E_0 \oplus E_1 \oplus \dots \oplus E_q \end{cases}$$

[On pourra utiliser la diagonalisation des matrices carrées unitaires : $A^{-1} = \frac{\overline{t}}{A}$]. On note $s = \dim(\ker(f - Id))$. Exprimer q à l'aide de s et n.

On pourra admettre cette question et traiter la suite du problème.

5. On suppose $n \ge 3$. Avec les notations de 4), on définit pour tout $i(1 \le i \le q)$ un élément u_i de GL (E) par les formules :

$$u_i | E_i = f | E_i$$
 (restrictions), $u_i | E_i^1 = Id$.

a) Prouver que u_i est un déplacement de E, et qu'il existe deux droites D_i et D'_i de E_i telles que :

$$u_i = \sigma_{H_i} \circ \sigma_{H_i'}$$

où on a posé : $H_i = D_i \oplus E_i^{\perp}$, $H_i' = D_i' \oplus E_i^{\perp}$.

Dans b) c) d) suivants, on suppose n - s > 2.

b) Prouver que:

$$\forall i, j \quad 1 \leqslant i, j \leqslant q \quad , \quad H_i^1 \in H_j \cap H_j'$$

- c) Prouver que : $f = \sigma_{H_1} \circ \sigma_{H'_1} \circ \dots \circ \sigma_{H_q} \circ \sigma_{H'_q}$
- d) Utiliser 5. c), 5. b) et 3. pour prouver que f est le produit de q retournements.
- 6. En utilisant l'égalité : $(A + B)^{\perp} = A^{\perp} \cap B^{\perp}$ valable pour deux sousespaces vectoriels A et B de E, prouver que la dimension de l'espace vectoriel des points fixes d'un produit de k retournements est supérieure ou égale à n - 2 k.

En déduire que si $q \geqslant 2$, f s'exprime comme produit de q retournements mais pas comme produit de k retournements avec k < q.

- 7. Prouver que si q = 1, f est un retournement ou le produit de deux retournements.
- II. Dans cette partie, n = 3. G est un sous-groupe distingué de $O^+(E)$:

$$\forall f \in O^+(E), \forall g \in G, f \circ g \circ f^{-1} \in G.$$

On suppose $G \neq \{Id\}$.

1) Décrire f o g o f^{-1} si $g = \sigma_0$ (où D vot une droite)

- 2) En utilisant la partie I, prouver que si G contient un retournement, alors $G = O^{+}(E)$.
- 3) Soit $g \in G \{Id\}$, g n'étant pas un retournement. En utilisant les puissances de $g(g^2 = g \circ g, g^{n+1} = g^n \circ g)$, prouver que G contient une rotation G dont l'angle appartient à] $\Pi/2$; Π [
- 4) Prouver qu'il existe une droite D telle que D et r(D) soient orthogonales. [On pourra utiliser des coordonnées, et un argument de continuité.]
- 5) Soit $f = \sigma_D$. Prouver que : $h = forof^{-1}or^{-1}$ est un élément de G, et que c'est un retournement. Peut-on préciser la position de son axe par rapport à r(D)?
- 6) Quels sont les sous-groupes distingués de 0⁺(E) ?

- III. Dans cette partie, à partir de la question 2), on suppose $n \geqslant 5$. G est un sous-groupe distingué non réduit à $\{\pm \text{ Id}\}\ \text{de O}^+(E)$.
 - 1) Soit Z le centre de O(E) : Z ={f $\in O(E)$, $\forall g \in O(E)$, f o g = g o f}. Soit Z⁺ le centre de O⁺(E) : Z⁺ = {f $\in O^+(E)$, $\forall g \in O^+(E)$, f o g = g o f}.
 - a) Prouver que si f est une isométrie conservant globalement toute droite de E, alors f ϵ {± Id}.
 - b) Déterminer Z et Z $^{+}$ (on pourra utiliser σ_{H} où H est un hyperplan, puis un espace de codimension 2).
 - 2) Soit $g \in G$, $g \notin \{\pm \text{ Id}\}$. Prouver qu'il existe un plan P (espace de dimension 2) tel que P \neq g(P). On pose S = P + g(P). Quelle est la dimension de S^{\perp} ?

On pose $h = \sigma_{p^{\perp}}$, et $k = h \circ g \circ h^{-1} \circ g^{-1}$

- 3) Exprimer k comme produit de deux retournements. Prouver que k est dans G, et que k laisse stable S^1 . Que vaut la restriction $k|_{S^1}$?
- 4) Soit $x \in S^1 \setminus \{0\}$ et y tel que $z = k(y) \neq \pm y$
 - a) Prouver que $\ell = \sigma_{y^{\perp}} \circ \sigma_{x^{\perp}}$ est un déplacement, et que $r = k \circ \ell \circ k^{-1} \circ \ell^{-1}$ est dans G.

- b) Prouver que k o $\sigma_x^1 = \sigma_x^1$ o k, puis que $r = \sigma_z^1$ o σ_y^1 .
- 5. Prouver qu'il existe un sous-espace V de E de codimension 3 stable par r, tel que $r|_V = Id|_V$.
- 6. Déduire de III. 5. et de II que G contient un retournement.
- 7. Quels sont les sous-groupes distingués de $0^+(E)$.

Remarque. Le cas n = 4 n'est pas étudié ici. Il nécessite l'utilisation des quaternions.

200

_

I.1 O terren sous-groupe de O can nonvide (Id EO+) et vénifiant : $\forall \beta, g \in O$ + det $(\beta g^{-1}) = \det \beta \cdot (\det g)^{-1} = 1 \implies \beta g^{-1} \in O$ +

De plus: $\forall f \in O^+ \forall g \in O$ det $g \mid g^- \mid = \det g \cdot \det g \cdot \det g \cdot \det g \cdot = 1 \Rightarrow g \mid g^- \mid \in O^+$ montre que $O^+ \lor O$

NB: Plus rapidement, O+ est le royau du morphisme de groupes:

$$(0,0) \longrightarrow (\frac{1}{2} + \frac{1}{2}, x)$$

$$\theta \longmapsto det \theta$$

I.2] * Si of est un retournement, din H=n-2 et la matrice de of dans la submonnale base e = (e1,..., en) où (e1,e2) base de H et (e3,..., en) base de H est:

donc det Mat(on; e)=1 ⇒ on €0+

* Si Hest un hyperplan, le nême raisonnement donne $Mat(\sigma_{H};e) = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ donc det $\sigma_{H} = -1 \implies \sigma_{H} \in O^{-} \doteq O \cdot O^{+}$.

TH astune ognétice hyperplane.

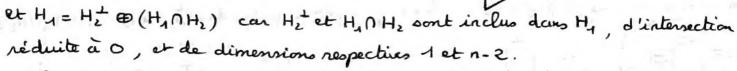
[I.3] * $H_{\lambda}^{\perp}CH_{2} \Leftrightarrow H_{\lambda}^{\perp\perp} \supset H_{2}^{\perp} \Leftrightarrow H_{\lambda} \supset H_{2}^{\perp}$ Gratic que H_{λ} et H_{λ} sont perpendiculaires ori $H_{\lambda}^{\perp}CH_{2}$ (ie $H_{2}^{\perp}CH_{\lambda}$).

NB: De même, on dira que les ser Het Hz sont orthogonaux soni Hy CH2 (ou encore: H2CH2). (Ramis II. 2.1.3. 5% p 55)

* H, 7 Hz (con H, + CHz), done

F=H1NHz sera de dimension n-2

E=HI & HA



Par suite:

⊕ 6n pout comenciaites ainsi; H, + H, = H, ⊕ H, (carrix ∈ H, ∩ H,) comme H, CHz, 1000) può (H, ⊕ H, +) = H, ∩ H, => E= H, ⊕ H, ⊕ H, ∩ H,)

eze en Hy

enchainer pase nuiv

On chroit-une base orthonormale (e,,..,en) adaptée au problème ie :

et il suffit d'expliciter les matrices de TH, et TH, dans e=(e,,--,en) pour conclune:

$$M_{\lambda} = \text{Mat}(\sigma_{H_{\lambda}}; e) = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$M_2 = \text{Mat}(\sigma_{H_2}; e) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Gramabien: The Hz = TH2 OFHz = OF on of est le retournement par rapport à F=H10Hz.

NB: Le résultat outsiste même ni H, et Hz ne sont plus des hyperplans.

(Ramò II 2.3.1.29 p60). Montrom que "Si H, et Hz sont 2 seu perpendiculaires de E, alas TH, o THz = THz o THz = TH, O Hz."

 $F = H_1 \cap H_2 = (H_1^{\perp} + H_2^{\perp})^{\perp}$ (d'apais la relation générale $(V \cap W)^{\perp} = V^{\perp} + W^{\perp}$ I)

Deplus $H_1^{\perp} \cap H_2^{\perp} = \{0\}$ (car $H_1^{\perp} \cap H_2^{\perp} \subset H_2 \cap H_2^{\perp} = \{0\}$), d'où la nomme directe orthogonale:

Granstate que offothe et offothe transforment tout x de Hom Hot en son opposé, et tout x de Hombe en lui-même. D'où offothe offothe offothe offothe

En amaît pu conclure en évrisant les matrices de off et off, soient MetMe, dans la bare e obtenue en juxtaposant des bases orthonormales de Hot, de Hot et de Hong:

$$M_{\lambda} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \qquad M_{\lambda} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \qquad M_{\lambda} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2}$$

 $e: E \longrightarrow \mathbb{C}^n$ est un maphisme injectif de R-e.u. $n = \lambda_1 e_1 + ... + \lambda_n e_n \mapsto \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_n \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n$

C'est muni du produit ocalaire hermitien $\left(\begin{pmatrix} \frac{3}{3} \\ \frac{3}{3} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \frac{3}{3} \\ \frac{3}{3} \end{pmatrix}\right) = \sum_{i=1}^{3} \frac{3}{i} \frac{3}{3} i$

La matrice A de f dans la b.o. e est orthogonale ("A=A") réelle, donc unitaire ("Ā=A") si on la considére comme une matrice à coefficients dans C. C'est donc la matrice d'un endomorphisme unitaire f de C'et:

* Toutes les valeurs propres de A sont de module 1: Si x est un vecteur propre associé à 3, $\|u(\pi)\|^2 = \|\pi\|^2 \Rightarrow |\lambda|^2 \|\pi\|^2 = \|\pi\|^2 \Rightarrow |\lambda| = 1$

* Si A et p sont 2 v.p distinctes de g, les s.e.v. propres E(A) et E(p) sont orthogonaux;

Eneffet, of $\pi \in E(\lambda)$ et $y \in E(\mu)$ $(\beta\pi,y) = \overline{\lambda}(\pi,y)$, at $\beta(y) = \mu y \Leftrightarrow y = \mu \beta^{-1}(y)$ denc $(\beta\pi,y) = (\pi,\beta^{-1}y) = \frac{1}{\mu}(\pi,y) = \overline{\mu}(\pi,y)$, finalement $\overline{\lambda}(\pi,y) = \overline{\mu}(\pi,y) \Rightarrow (\pi,y) = 0$.

* A est diagonalisable dans une b.o. de [(Ramis II 4.2.2 déjà cité)

* A étant réelle, $\chi_A(X)$ = det $(A-XI) \in \mathbb{R}[X]$ donc si A est une o_p de A de multiplicaté k, $\bar{\lambda}$ sera une o_p de A de multiplicaté k.

On peut donc exhiber une b.o. e'=(e',..., e'p, e'p+1,..., e'p+5, e'p+5+1,..., e'n)

vecteurs propres vect. propres vect. propres associés à 1 associés à -1 à 2 CR

1) Gr peut supposer que e',,..., e'pts sont des vecteurs réels (ie à coordonnées réelles):

9 ne flet, si $A \in M_{n \times n}(R)$ et si A est une v.p. réelle de A, le seu à propre E(A) peut être constidéré comme un R de A de A de A de A de A de seu à propre A de A de A de constidéré comme un A de A

2) Vecteur e'p+0+1;...,e'n: On les arrecte 2 à 2 de sorte que:

(e'j,e'j+1) e'j EE(A) e'j+1=e'j EE(A)

can x EE(A) (An = An (An = An () nette que si dest up, à l'est aussi et E(A) = E(A).

Enfor, dans chaque ser Ej de base orthonormale (e'j', e';+1) on préfére la bare

 $(E_{i'}, E_{j+1}) = \left(\frac{e'_{j+1} + e'_{j+1}}{\sqrt{2}}, \frac{e'_{j-2} - e'_{j+1}}{i\sqrt{2}}\right)$ qui a le mérite d'être orthornomale $\left(\left\|E_{j+1}\right\|^2 - \left|\frac{1}{i\sqrt{2}}\right|^2 + \left|\frac{1}{i\sqrt{2}}\right|^2\right)$ = 1...) et formée de vecteurs réels (car $e'_{j+1} = e'_{j-1}$).

Notans $\lambda = e^{i\theta}$ et $\bar{\lambda} = e^{-i\theta}$ les v.p. associées à ejet ej, . La matrice représentant $\tilde{\beta}|_{E_j}$, dans la nelle base (E_j, E_{j+1}) sera :

$$B_{i} = P^{-1} \begin{pmatrix} e^{i\theta} & 0 \\ 0 & e^{-i\theta} \end{pmatrix} P = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} = S_{-\theta} \quad \text{puisque } P = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{i\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{i\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

Cel: Slexiste une b.o. e'= (e',..., e'p+o, E'pro+1,..., E'n) de C', formée de vecteurs rééle et telle que:

M = Mat(\$; e") = (1.)

Hexiste donc l'unitaire telle que M=P-'AP. Pest la matrice de passage de la base canonique de Cⁿ vers e", qui est fornée de vecteurs réels. Pest donc à coefficients réels: elle est donc orthogonale.

Mreprésentera bien la matrice de f dans une b.0 de E.

Dans notre problème, per un déplacement donc la multiplicité de la v.p. -1 sera paire. En poura associer les vecteurs de la b.o. de Ker(B+Id) 2 par2 pour définir des vorations (enfait -Id) sur chacun des plans ainsi construits. Finalement:

Vf∈O+(E) ∃E=Ken(f-Id), E1,...,Eq plans orthogonaux, stables par f tels que Vi∈Nq fle; est une rotation et E=E, ⊕...⊕Eq

Si $b = \dim \ker(\beta - \mathrm{Id})$, on ama b + 2q = n d'où $q = \frac{n-b}{2}$

I.S.a * uile: est une notation plane et uilei = Idei . Comme E=E; &Ei

u : sera une application orthogonale. La matrice de fâtant
$$M = \begin{pmatrix} I_s & O \\ S_{0,1} & O \\ O & S_{0,2} \end{pmatrix} \quad \text{on} \quad S_0 = \begin{pmatrix} \cos 0 & -\sin 0 \\ \sin 0 & \cos 0 \end{pmatrix} \quad \text{ex} \quad I_s = \begin{pmatrix} 1_1 & 0 \\ O & 1_2 \end{pmatrix}$$

Mat (4; ; e) = 0 celle de ui sera:

dans une base orthonormale e convenable, d'où det ui = det Sp; = + => ui EO+(E)

* "ile: = Ble; est une rotation plane, done s'écrit comme composée de 2 symétries soi et so; par rapport à des droites :

Hi et H' sont des hyperplans et u = THO OH!

(can z E E; =) Thio Thi(x) = x et u;(x) = x

x ∈ E; ⇒ Thio Thi(x) = > Dio > O'; (x) = ui|E(x) = ui(x) puòque Thi|E=> Di...)

nt engineed! alapse

I.5.b

H; NH'; = (D; @ Ej) N (D'; @ Ej) D Ej et dim Hj NH'; = dim Hj + dim H'; - dim (Hj+H';) =(n-1)+(n-1)-n=n-2 can Hj # Hj. I sinan Dj = Dj. d'où ulE;=30,030;=Id impossible d'après le choix de I.4). De dim Ej = n - dim Ej

Cala étant: HitCHj NHj=Ej (Ej CH; ce qui er nai puisque Ej C Ei C Di @ Ei = Hi.

(*) Autre premie: xEH; NH; => x=xx+>12=xx++x/2 arec xx ED; , xx EE; , xx ED; , xx EE; $\Rightarrow x_1 - x_1' = x_2' - x_2 \in E_j^+ \cap E_j' = \{0\} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = x_1' \in D_j \cap D_j' = \{0\} \text{ can } D_j \neq D_j' \text{ dam } E_j' \text{ loinm } B|_{E_i'} = Id_{E_i'} \\ x_2 = x_1' \end{cases}$ Done x=x2 EEj, et Hj NHj CEj. X'indubia inverse est triviale.

Gnaß=4,04,0...049 can ViEINg VnEE; 4,0...04(n)=4i(n)=(n) (or effet uj(n)=x dès que j≠i).

I. 5, a entraîne bien; B= 2H0 2H1 - - - 2H0 2H4

I.S.d Soit n-2>2, ie 9>1.

De HiCH; OH; on déduit (I.3) que on commute avec on, et ons:

I.3 entraîne que THIOTH; = THIOH; = retournement de base HIOH;

Grana auni Thio This This This Thinhis d'après I.3 puisque le même raisonnement qu'au I.S.b montre que Hit CH; NHj.

Conclusion: $\beta = \sigma_{F_1} \circ ... \circ \sigma_{F_q}$ est le produit de $q = \frac{n-s}{2}$ retournement des que n-s>2.

des que n-s > 2.

2 retournements. Ainsi O+(E) est engendié par l'ensemble des retournements de E des que dim E = n > 3.

NB: Sin-s=2, le résultat n'est plus assuré. Penser au contre-exemple: n=3, l=notation rect. d'axe \(0, \(n = 1 \) et l'est pas la composée de $\frac{n-s}{2} = 1$ retournement en général! Cela provient de (*) où nous avons besoin de 4 symétries hyperplanes au moins pour pouvoir les permutes et concluse.

> 古三日二十日 with THO H = " H we smed up

=> Mare ! and -a, E E T DE, ap = | Mare ! E D DE = | a) can by show by (since Sign T) a colors !

Date as a gentle of the Hilly C. B. J. W. Lander inverse on thirds.

* Si B= 0F. ... OF e le produit de le retournements, F.D... OFR C Kerlf-Id) entraîne dim (Fin... 1) & dim Kalg-2d).

Notono Fi=Gi où dim Fi=n-2 et dim Gi=2.

F, n... NFR = G, 1... NGk = (G,+...+ Gk) sera de dimension > n-2k.

n-2k (dim Fin...) FR (dim Kenlf-Id)

* Si 9>2 (=) n-0>2, I.S.d a monté que f=0F0...0 0Fg où dim Fi=n-2, $q = \frac{n-s}{2}$ et s = dim Ker(β -Id).

Soit l'= 06,0... 0 06 une autre décomposition de l'en produit de retournements. dim Ker(f-Id) = B > n-2k => n-2g > n-2k => k>g.

β=0,0...00 est donc une décomposition minimale de βen produit de retournement des que 1-0>2.

I.7 Si
$$q=1 \iff n-s=2$$
, 2 cao pont possibles:
1) Si Mat $(8;e) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$, β cot un retournement de base E_1 .

H, ZH, (sinon B= Idet n-0=0) et il existe un hyperplan H perpendiculaire à H, et H' (H. contenant les droites Hitet Hit), de sorte que :

Ccl: O+(E) est engendré par l'ensemble des retournements et, dans chaque cas (n-s=2 ou n-s>2) nous avons exhibé des décompositions minimales.

II.1 det 8006-1= det 0 =1 donc 8008-1 EO+(E).

Comme foof ' \ Id (sinon of = Id), foof ' sera une rotation d'axe et d'angle à déterminer.

β σ β - (n) = n ← σ β - (n) = β - (n) ← β - (n) € D ← x ∈ β(D)

L'axe est-B(D). En prome enouite que $Yy \in B(D)^{\perp}$ book-'(y) = -y comme dans la 2-od. qui suit.

2 nofin from bout x \(\int \(\begin{array}{c} \(\text{x} \) \(\int \begin{array}{c} \\ \text{don} \\ \text{cos}(x) \\ \text{post}(x) \\ \text{bos}(x) \\ \text{post}(x) \\

 $\frac{2^{-1}}{2^{-1}}$ $\frac{2^$

 β cotaine isométrie, donc $\beta(V^{\perp}) = \beta(V)^{\perp}$ pour tout seu V (can $x \in \beta(V^{\perp}) \Leftrightarrow \exists y \in V^{\perp} x = \beta(y) \Leftrightarrow \beta^{-1}(x), y = 0 \quad \forall y \in V \Leftrightarrow x \in \beta(V)^{\perp}$).

Jai 3 = \((D)^{\pm} = \(\beta^{\pm} \) \Rightarrow \(\beta^{-1}(3) \in D^{\pm} \) \Rightarrow \(\beta^{-1}(3) = -3 \).

Gnen déduit : 6 0 − 6 - (2) = y - 3

ie Bos 6 est le retournement d'axe PCD).

d'axe D

[II.2] Si G contient un retournement, il contiendra tous les retournements d'axe $\beta(D)$ pour tout $\beta \in \mathcal{O}^{\dagger}(E)$ (II.1). Comme toute droite D'oor l'image de D par une isométrie β , G contiendra tous les retournements donc tout $\mathcal{O}^{\dagger}(E)$ (puisque les retournements engendrent $\mathcal{O}^{\dagger}(E)$, if I). Finalement $G = \mathcal{O}^{\dagger}(E)$

II.3] Si $g \in G \setminus \{Id\}$ n'est pas un retournement, c'est une rotation d'axe D et d'angle $\theta \not\equiv 0$ [II] (dans D^{\perp} orienté arbitrairement). En peut supposer $\theta \in J_0, T$ [puis $\theta \in J_0, T$ [quitte à prenche g^{\perp} au lieu de g.

*SiOE] =, T[, c'estfini.

*Si $\theta = \frac{\pi}{2} [2\pi]$, g^2 sera d'angle π ie un retournement donc $G = O^+ (II.2)$ *Si $\theta \in J_0, \frac{\pi}{2}[$, $\exists n \in \mathbb{N}^*$ $n \theta \in J_0^{\pi}, \pi[$ et l'on prend $n = g^n$ (d'angle $n \theta$) (2n effet : $\pi < n \theta < \pi \Rightarrow \pi$

(2n effet: $\frac{\pi}{2}$ < $n \in \mathbb{Z}$ < $n \in \mathbb{Z}$ < $n \in \mathbb{Z}$ < $n \in \mathbb{Z}$ = $\frac{\pi}{8}$ > $\frac{\pi}{8}$ = $\frac{\pi}{8}$ > $\frac{\pi}{8}$ > $\frac{\pi}{8}$ = $\frac{\pi}{8}$ > $\frac{\pi}{8}$

Cel: Dans tous les cas, G contient une rotation r d'angle appartenant à $\int_{-\tilde{\epsilon}}^{\pi}$, π [.

B(Du)

9

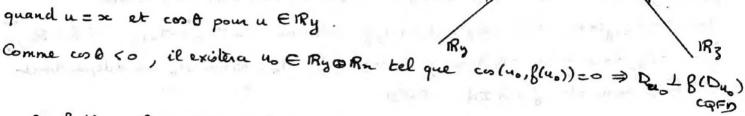
1-solution: Soient IRx l'axe de f, y E(IRx) et IRz = IR(B(y))

Si u cor un vecteur unitaire du plan 0 x y or si Du = IRu, f(Du) sera la droite dirigée pan B(u).

b(Du) est dans le plan Oxz et:

u >> cos(u, f(u)) définit une

fonction continue de u valant 1



2 oslution: La matrice de la rotation r s'écrit, dans une base orthonnmale adéquate: $\begin{pmatrix}
0 & \cos \theta & -\sin \theta \\
0 & \sin \theta & \cos \theta
\end{pmatrix}$ $\Rightarrow \tilde{u} \quad \theta \in J^{\frac{\pi}{2}}, \tilde{\pi}[$

Notrono 12 (3). 12 12(12) (3 x2+y (y cos 0-3 sin 0) + 3 (y sin 0 + 3 cos 0) = 0 x2 + (y2+32) cos 0 =0

Comme co $\theta < 0$, il suffit de prendre $\vec{u} \begin{pmatrix} y \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ pour obtenir un vecteur directeur de D telle que DIR(D).

II.5 REG => Boref EG et comme r'EG, Borof'or' = h EG Notons f = TD. h = TDOROTON" = TD TRED) d'après II.1 Comme DIRID), h= TD Trio) = (D+rio)) + eot bien un retournement par rapport à une droite orthogonale à 2(D). (h= 000/10) cotrure rotation d'axe (D+r(D)) tet d'angle plat puisque si n E D+r(D) ==y+3, y ED, 3 E N(D) et 00 0/10) (x) = 00 (-y+3) = -y-3 = -x)

II.6 Tout sous-groupe distingué G de O+(E) contiendra un retournement (II.5) donc sera égal à O+(E).(II.2) Les seuls sous-groupes distingués de O+(E) sont donc [Id] et O+(E). Gr dit que O+(E) est simple.

III. 1. a Gnale résultat classique:

lemme: Unendomorphime β qui laire stable toute les clés vect. est une homothètie vect. preuve: $\forall x \in E$ $\exists \lambda_n \in \mathbb{R}$ $\beta(n) = \lambda_n \times .$ Si \times et γ sont lin. indépendants, $\beta(n+\gamma) = \lambda_{n+\gamma}(n+\gamma) = \beta(n) + \beta(\gamma) = \lambda_n \times + \lambda_{\gamma} \gamma$ entraîne $\lambda_n = \lambda_{\gamma} = \lambda_{\gamma} \times .$ Si $k \in \mathbb{R}$, $\beta(k_n) = \lambda_k \cdot k_n = k \cdot \beta(n) = k \cdot \lambda_n \times .$ entraîne $\lambda_k = \lambda_n \cdot .$ Avisoi λ_k est indépendant du choix de κ et $\beta = \lambda \cdot Id$. COFD

Si $\beta \in O(E)$ laine stable chaque droite, β sera donc une homothètée dont le rapport ne peut être que ± 1 (car $\| \Delta \operatorname{Id}(n) \| = \| n \| \Rightarrow |\Delta| = 1$), ie $\beta = \pm \operatorname{Id}$.

亚.1.6

* Z? SiffEZ, Bob=ob pour toute droite D=Rn, d'où B(n)=obb(n)
erf(n) ED. plaissera stable toutes les dtes vectorielles, donc B=± Id.
La réciproque étant évidente: Z=[± Id]

*Z⁺? SifeZ⁺, for=off où dim F=n-2 (de sorte que of EO+).

Six EF, f(x) = off(x) montre que f(F) CF donc f(F+) CF+.

Tout plan F+ de E est donc stable par f; donc toute droite de E est able par f (comme intersection de 2 plans) d'où f ∈ {± Id}.

Concluons:

{ Sinpair, Z+={±Id} { Sinimpair, Z+={Id}

11

III.2 Soit y ∈ G\{± Id}. Si g(P) = P pour tout plan P, g(D) = D pour boute dte D (Débant intérsection de 2 plans) donc g = ± Id. Abounde. S'existe donc P tel que P ≠ g(P).

dim
$$S = dim (P+g(P)) = dim P + dim g(P) - dim PNg(P) = \begin{cases} 3 \\ 0 \\ 4 \end{cases}$$

donc dim 5 = n-4 ou n-3

Sin> 5, dim 5+ > 1 done 5+ p

III.3 Grapose h= opt et k=hgh-'g-'.

* $G \triangleleft O^+ \text{ et } g \in G$ done $G \models g \circ p_{1}' \in G$. Deplus $g^- \in G$ entraine $k \models G \models g \circ p_{1} g' \in G$ * Comme $S^{\perp} = (P + g(P))^{\perp} = P^{\perp} \cap g(P)^{\perp}$, on ama $k \mid_{S^{\perp}} = \text{Id}_{S^{\perp}}$

 $\boxed{11.4}$ Léchaix de g tel que $g = k(y) \neq \pm y$ est possible con $k(y) = \pm y$ pour tout $y \in E$ entraine que k conserve les chaîtes de E, donc $k = \pm Id$ (III.1) ce qui est absurde car alos:

Is where the forestile tes charles de E, done
$$k = \pm Id$$
 (III.1) ce qui est bounde can also:

$$k = \nabla_{p\perp} \nabla_{g(p\perp)} = \pm Id \Leftrightarrow \nabla_{p\perp} = \pm \nabla_{g(p\perp)} \Leftrightarrow \begin{cases} P^{\perp} = g(P^{\perp}) \Leftrightarrow P = g(P) \text{ faux} \\ Ou \\ P = g(P^{\perp}) \text{ abounde can } n \geqslant 5 \\ (\text{dim}P = 2 \text{ at dim}g(P^{\perp}) = n - 2) \end{cases}$$

a) lEO(E) étant le produit de 2 symétries hyperplanes qui sont dans :

b) * Gra $k \sigma_{\pm} k^{-1} = \sigma_{k(x^{\pm})}$ d'après II.1, et $z \in S^{\pm} \Rightarrow k(x) = x (III.3)$

Amni r= 520 5y

II.5 1= 031 041 done 3 19 C Ken (1- Id)

3 tety + sont des hyperplans distincts de E (can $z^{\pm}=y^{\pm} \Rightarrow Rz = Ry \Rightarrow z = kly) = \pm y faux) donc <math>z^{\pm} \cap y^{\pm}$ est de dimension n-2 (can dim $z^{\pm} \cap y^{\pm} = \dim z^{\pm} + \dim y^{\pm} - \dim z^{\pm} + y^{\pm}$) = (n-1)+(n-1)-n=n-2) et il existera un seu V de E de dimension n-3 inclus dans $z^{\pm} \cap y^{\pm}$. On auna $r|_{V} = \text{Id}_{V}$.

III.6 reGet rly=Id, montre que:

- -V estable par n
- N/V+ EO+(V+)

Si $r|_{V^{\perp}}$ eaven retournement de $O^{+}(V^{\perp})$, r sera un retournement de $O^{+}(E)$. Sinon, comme dim $V^{\perp}=3$, on peut appliquer \mathbb{T} et construire un retournement h de V^{\perp} à partir de la rotation $r|_{V^{\perp}}$ ($\mathbb{T}.3$ à $\mathbb{T}.5$) Go prolonge ce retournement par l'identité sur V pour obtenir un retournement de E, qui sera dans G.

Ccf: Si $G \neq \{\pm Id\}$, G contiendra un retomnement, donc tous les retournements (II.1), donc $G = O^+(E)$ (II.2), con les retournements engendrent $O^+(E)$ d'après I)

III.7 Si G O O (E), G=O+(E) on G C (+ Id).

Les sous-groupes distingués de 0+(E) sont done:

(Id), Z+ et O+(E)

NB: Si restimpair, Z+= {Id} at O+(E) sera simple.